

RVF-25
Variable Fighter Messiah Valkyrie
Luca Angeloni Custom
RVF-25 メサイアバルキリー (ルカ・アンジェロニVer.)

DX 超合金
GE-60

機動戦艦
~サヨナラソナタ~
©2011 ビックウエスト / 劇場版マクロスF製作委員会



FIGHTER

FIGHTER MODE is high mobility form to demonstrate overwhelming speed. Using the RADOME, is responsible for early warning and reconnaissance missions.

GERWALK

GERWALK MODE is between FIGHTER and BATROID. It not only slides at high speed on the ground but also tricky movement in the air is skillful.

BATROID

BATROID MODE is correspondent to the melee combat. However, it does not participate in combat at the frontline, but is responsible for the support from the back.

※機体解説は作品中のものです。

RVF-25
Variable Fighter Messiah Valkyrie
Luca Angeloni Custom
RVF-25 メサイアバルキリー (ルカ・アンジェロニVer.)

INSTRUCTION MANUAL 取扱説明書

※画像はイメージです。



What'bout [製品解説]

DX超合金RVF-25メサイアバルキリー(ルカ・アンジェローニ機)をさらに理解するために、「マクロスF(フロンティア)」に關する重要なキーワードを確認しておこう。

劇場版 マクロス 恋離飛翼 ～サヨナラソバサ～

L.A.I Engineering

L.A.I技研

統合政府および新統合政府の庇護の下、大小の公的機関や企業が軍事兵器の研究・開発を行っている。異星人のオーバーテクノロジー(OTM)を研究する国際機関OTEC、可変戦闘機シリーズのエンジン開発を行う新中州重工、さらに新星インダストリーやゼネラル・ギャラクシーといった可変戦闘機開発メーカーなど、多くの組織が多種多様な技術や製品をリリースし、人類の銀河系進出を支援しているのである。その中のひとつ、L.A.I技研とはマクロス・フロンティア船団に拠点を持つ総合機械メーカー。マイクロマシンからフォールド・システムまで手掛け、フォールド断層を突破可能な新型フォールド・システムの開発も担当している。また新星マクロス・フロンティア工廠との共同で、主力可変戦闘機VF-25メサイアを開発。さらに激化するバジラとの戦闘に対処すべく、フォールドクォーツを利用した新型兵器(MDE:マイクロ・ディメンジョン・インター)弾頭の開発にも成功した。

LUCA ANGELONI

ルカ・アンジェローニ

マクロス・フロンティア船団 フロンティア1に設置された、美星学園高校航宙科に通う少年。早乙女アルトやミハエル・ブランとは同学年だが、実は1年飛び級している。その実力はコンピューターや軍用電子機器の扱いについて天才的なセンスを発揮することからも明らかだが、外見はまだ幼さの残る少年である。そんなルカだが、実はS.M.Sスカル3隊に所属しており、コールサインは「スカル3」。電子戦に特化したRVF-25を駆り、主に後方からの支援行動を担当している。また総合機械メーカーL.A.I技研の技術開発部顧問の肩書を有し、VF-25の開発にも関係している。S.M.Sが新統合軍以上の最新試作装備を保有しているのはルカのコネクションに因るところが大きい。その一方、激しさを増すバジラとの戦いにおいて、新統合政府が主導する極秘任務(フォールド・クォーツを利用したバジラの外部コントロール作戦)に協力しているが、ルカとしては不本意と感じている部分もあるようだ。



RVF-25 MESSIAH VALKYRIE

RVF-25 メサイア(ルカ)ー

新統合軍護衛艦隊主力機として開発された「VF-25 メサイア」は高い汎用性を誇る一方、用途に応じて数種のバリエーション機が開発された。高機動のドックファイトに最適化された「VF-25F」、長距離狙撃に特化した「VF-25G」、小隊指揮官用のスペシャルチューン機「VF-25S」などがある。その中で「RVF-25」は電子戦能力を強化したタイプとして知られる。外装オプションユニットである「AP-SF-01イーゼスバック改」を標準装備したRVF-25は後方支援を主任務としており、戦闘空域の情報収集や索敵、入手した情報の即時分析といった早期警戒管制機として役割を果たす。特に索敵能力は同等の機体と比較しても群を抜いており、フォールドクォーツをシステムの中核に据えることで最大半径1光日の範囲をリアルタイム索敵する。この能力は戦闘支援にも利用され、最大2048もの対象を同時識別し、最大128の標的に対してミサイルを誘導可能。さらにフォールドクォーツから発せられるフォールド波を通信波に応用することで、最大6機(通常は3機)の無人戦闘機QF-4000ゴーストを同時誘導・管制できる。

※画像はイメージです。
※機体解説・データは、作品中のものです。

セット内容

■ 取扱説明書(本書)

RVF-25メサイアバルキリー
(ルカ・アンジェローニ機)
リニューアルVer.本体



ルカ・アンジェローニ
フィギュア



ガンボッドジョイントA



ガンボッドジョイントB



シールドジョイント



ナイフ



ガンボッド



レドームパーツ



ファイター用
支柱



バトロイド用
ジョイント



アームA



アームB



台座



ガウオーク用
支柱

交換用手首

左



右

拳手首

左



右

武器用手首

左



右

手刀手首

※取扱説明書の画像には試作品を使用しております。
※取扱説明書の画像と商品とは、多少異なりますので
ご了承ください。

矢印一覧



取り付けます。
Attachable



取り外します。
Removable



可動します。
Movable

⚠ 注意

お買い上げのお客様へ 必ずお読みください。

- 本商品の対象年齢は15才以上です。対象年齢未満のお子様には絶対に与えないでください。
 - 小さな部品がありますので、小さなお子様が誤って飲み込まないように注意してください。窒息などの危険があります。
 - 尖った部分や鋭い部分がありますので、取扱や保管場所に注意してください。思わぬケガをするおそれがあります。
 - 可動部の隙間には指などを入れないでください。はさまれてケガをするおそれがあります。
- 《 使用上の注意 》
- 本商品は精密に作られています。無理な力を加えたり、落としたりすると破損するおそれがあります。
 - 関節部分を曲げたり回転させたりする時に、無理に動かすと彩色がはがれるおそれがありますので注意してください。
 - 本商品を樹脂製のソファやシート、タオルなどの上に置かないでください。長時間接触していると色に移る場合があります。
 - 本体・部品を箱に戻す場合は、袋に入れてから戻してください。

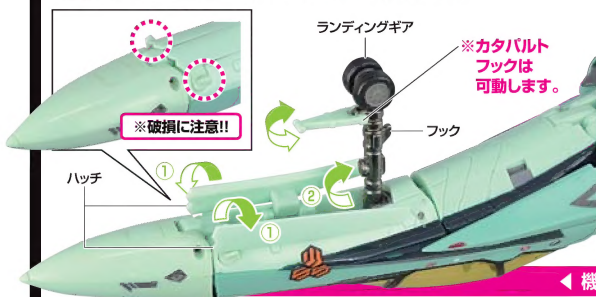
ファイター形態の組み立て方 ※箱に入った状態から始めます。

注意

変形時にダイキャストの部分が他の部分に当たったり擦れたりすると、ボディの塗装がはかれるおそれがありますので注意してください。

1

- ①機首底面のハッチを開きます。
- ②フックを持ち上げて、ランディングギアを引き出します。



2

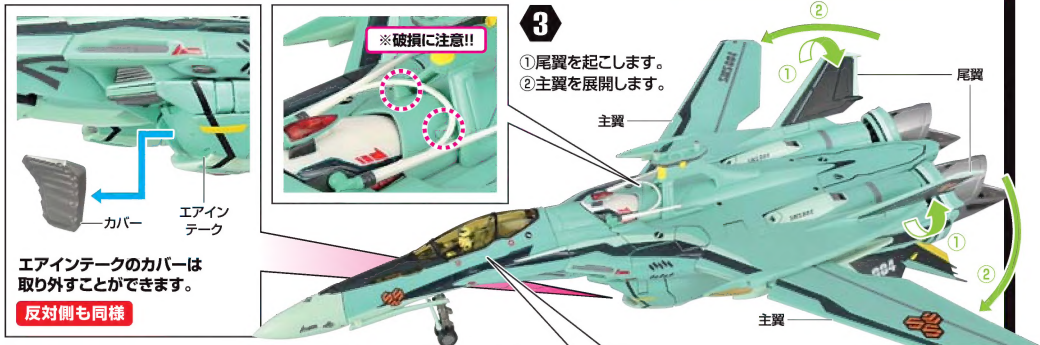
- ①機体底面のハッチ(2つ)を開きます。
- ②フックを持ち上げて、ランディングギアをそれぞれ引き出します。



機体底面画像

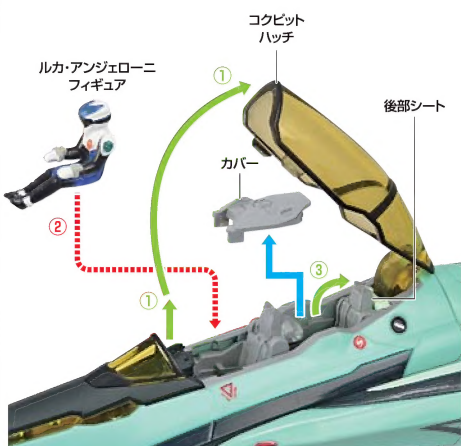
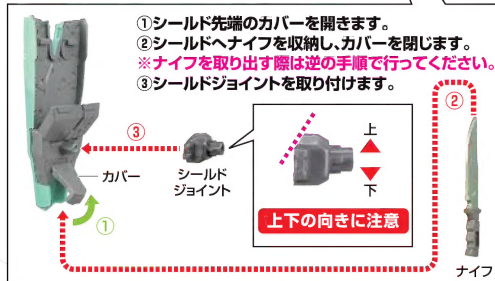
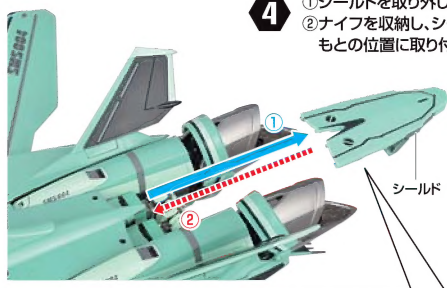
3

- ①尾翼を起こします。
- ②主翼を展開します。

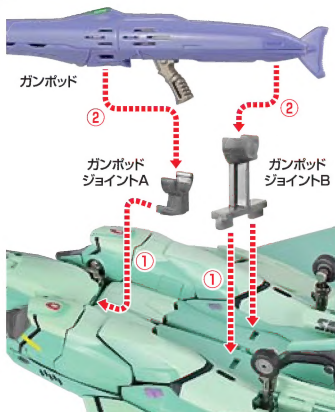


4

- ①シールドを取り外します。
- ②ナイフを収納し、シールドをもとの位置に取り付けます。

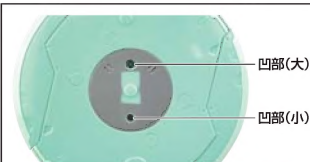


- ①コックピットハッチを画像の矢印のように開きます。
- ②ルカ・アンジェローニフィギュアを搭乗させます。
- ③操縦席後部のカバーを取り外し、後部シートを起こすことができます。



5 本体へガンボットジョイントA・Bを取り付け、ガンボットを取り付けます。

◀ 機体底面画像 ▶



※凸部と凹部の形状に合わせて取り付けてください。

凸部(大) 凸部(小)

レドームパーツ

「ディスプレイ」はP.13を参照

6 レドームパーツを取り付けます。

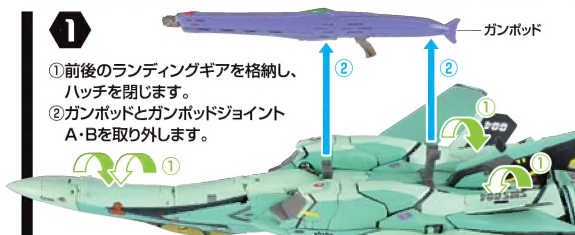
完成!!

ガウォーク形態への変形

※ファイター形態完成の状態から始めます。

1

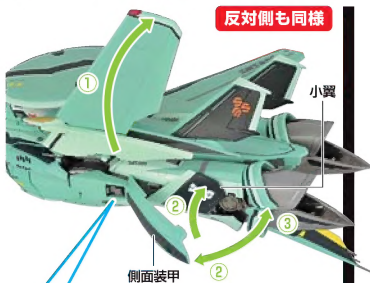
- ①前後のランディングギアを格納し、ハッチを閉じます。
- ②ガンボットとガンボットジョイントA・Bを取り外します。



◀ 機体底面画像 ▶

2

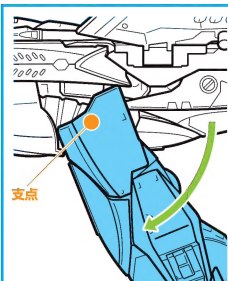
- ①主翼を引き上げます。
- ②脚部の側面装甲を開き、小翼を収納します。
- ③脚部の側面装甲を閉じます。



反対側も同様

3

- ①脚部を脚部付け根を軸に矢印の方向に回転させます。
- ②膝関節を引き出します。



※両脚部は画像の支点を中心として回転させます。

※主翼は脚側面ジョイントに固定されています。主翼を引き上げるときは凸部を外し、可動させてください。

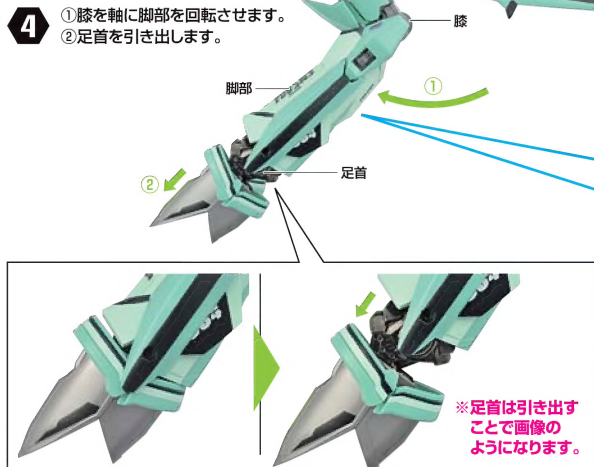
※主翼を固定するときは、主翼の凸部を脚側面ジョイントへはめ込み固定します。

脚側面ジョイント

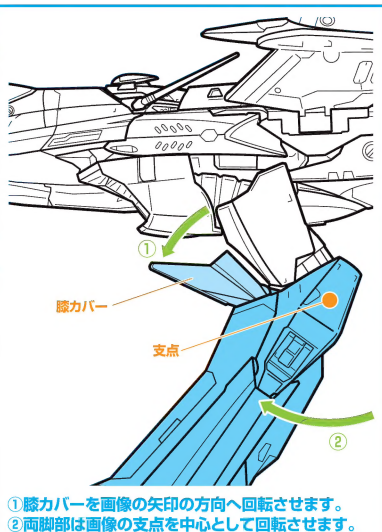
※膝関節は引き出すことで画像のようになります。



- 4** ①膝を軸に脚部を回転させます。
②足首を引き出します。



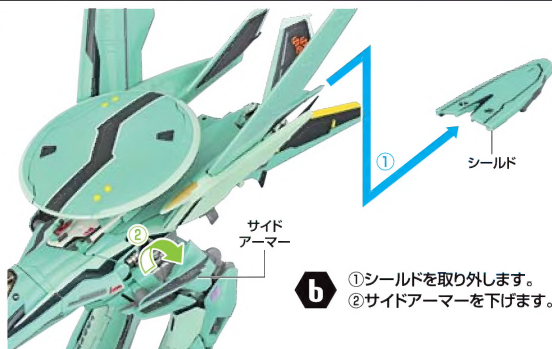
※足首は引き出す
ことで画像の
ようになります。



- ①膝カバーを画像の矢印の方向へ回転させます。
②両脚部は画像の支点を中心として回転させます。

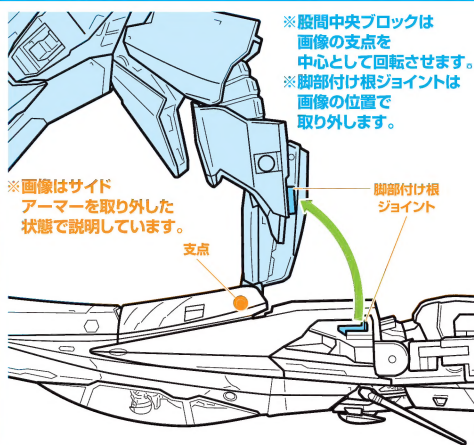
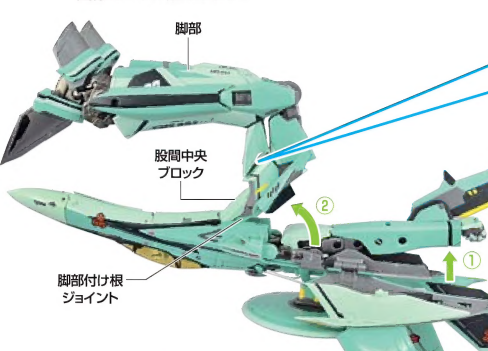
- 5** つま先とかかとを
開きます。

※もう片方の脚も同様に
④～⑤を行います。



- b** ①シールドを取り外します。
②サイドアーマーを下げます。

- 7** ①両腕部を少し引き上げます。
②両脚部付け根ジョイントを外し、脚部を股間中央ブロックごと
画像のように起こします。



※股間中央ブロックは
画像の支点を
中心として回転させます。
※脚部付け根ジョイントは
画像の位置で
取り外します。

※画像はサイド
アーマーを取り外した
状態で説明しています。

8

両腕部を肩ジョイントを軸に前方まで回転させます。

肩ジョイント

◀ 機体底面画像 ▶

※ 腕部は画像の支点を中心として回転させます。

支点

支点

◀ 機体底面画像 ▶

9

胸部付け根ジョイントを
もとの位置に取り付け、
ロックパーツを
股間中央ブロックにセットします。

ロックパーツ

※ 両脚部は画像の支点を中心として回転させます。
※ 脚部付け根ジョイントは画像の位置で
取り付けます。

※ 画像はサイドアーマーを
取り外した状態で
説明しています。

脚部付け根
ジョイント

支点

① ガンボッドジョイントパーツを画像の矢印のように回転させます。
② ロックパーツを股間中央ブロックの凹部にセットします。
(凹部に先端を沿えて、主翼ブロックを支えます。)

※ 画像は脚部と腕部を取り外した状態で説明しています。

凹部

ロックパーツ

ガンボッド
ジョイントパーツ

②

支点

※ 肘関節を引き出すことで画像ようになります。



10

① 両腕部を下ろします。
② 肘関節を伸ばします。
③ ブレードアンテナを画像の
位置まで回転させます。

②

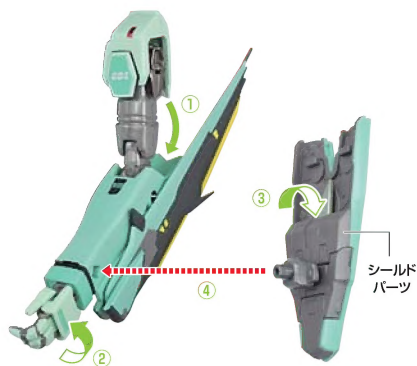
①

③

11

- ①腕部(左)の肘を曲げます。
②手首(左)を内側に回転させます。

反対側も同様



- ③シールドパーツを閉じます。
④左腕部のジョイント穴にシールドを取り付けます。

注意

変形時にダイキャストの部分が他の部分に当たったり擦れたりすると、ボディの塗装がはがれるおそれがありますので注意してください。



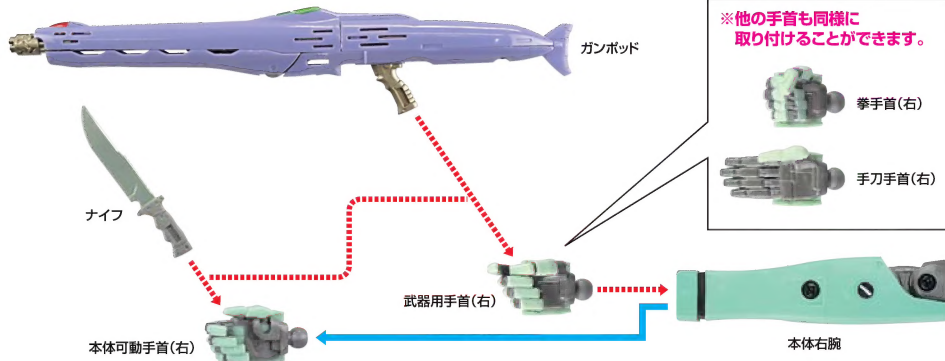
12

主翼をもとの位置に戻します。

完成!!

「ディスプレイ」はP.14を参照

手首の交換と武器の装備



ガンポッドの展開

- ①砲身を引き出します。

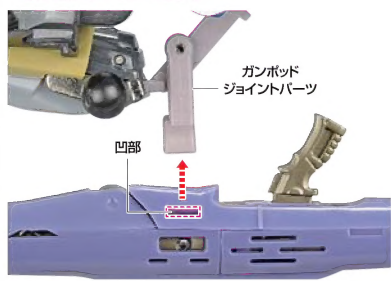


- ②砲身下部を後方へ回転させます。



ガンポッドのマウント

※ガンポッド側面の凹部をガンポッドジョイントパーツに取り付けることができます。



バトロイド形態への変形

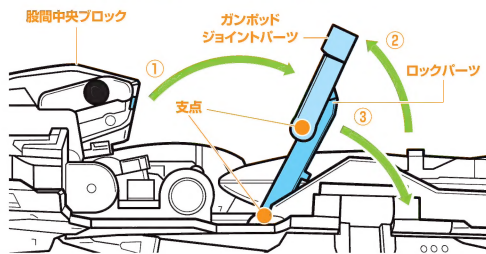
※ガウォーク形態完成の状態から始めます。

- 1** ①機首下のランディングギアのハッチを開きます。
②機首を折りたたみます。

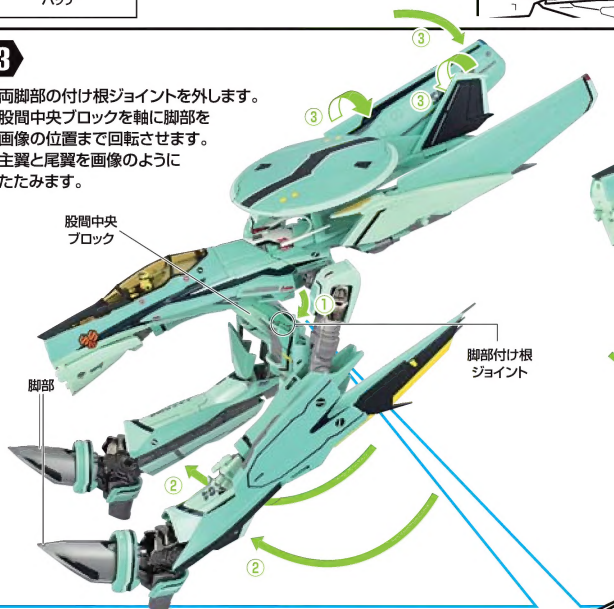
※ハッチは画像のようになります。



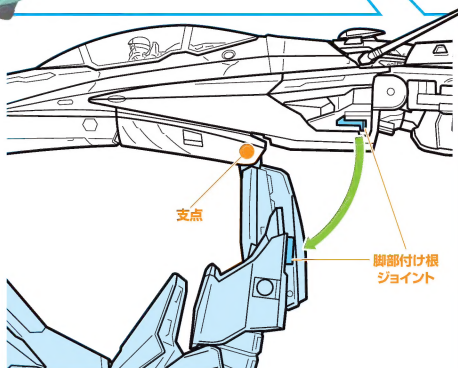
- 2** ①股間中央ブロックからロックパーツを外します。
②ガンボッドジョイントパーツを画像の矢印のように回転させます。
③ロックパーツとガンボッドジョイントパーツをさらに回転させて収納します。
※各パーツは画像の支点を中心として回転させます。
※画像は脚部を取り外した状態で説明しています。



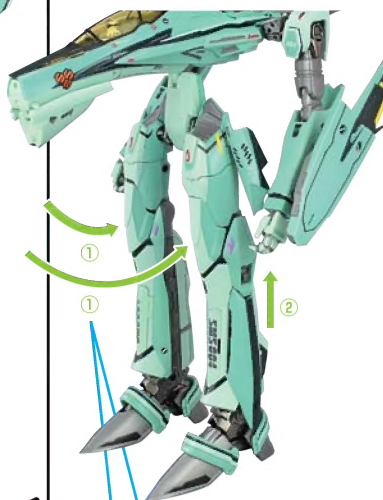
- 3** ①両脚部の付け根ジョイントを外します。
②股間中央ブロックを軸に脚部を画像の位置まで回転させます。
③主翼と尾翼を画像のようにたたみます。



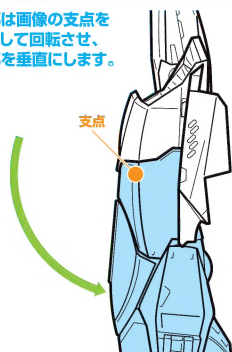
※両脚部は画像の支点を中心として回転させます。
※脚部付け根ジョイントは画像の位置で取り外します。



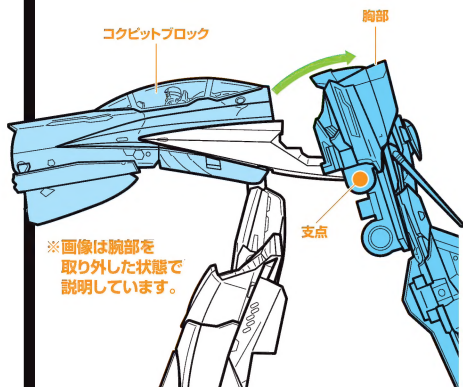
- 4** ①両脚部を画像のように垂直にします。
②膝関節を縮めます。



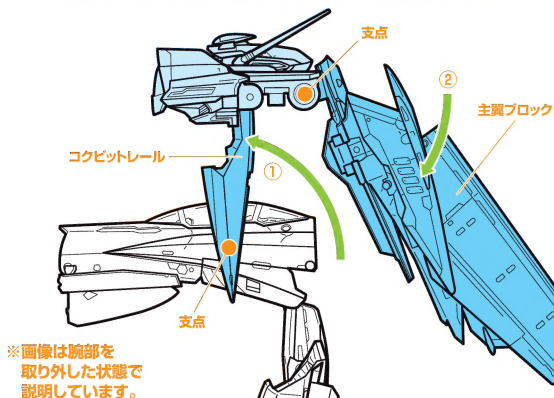
※両脚部は画像の支点を中心として回転させ、両脚部を垂直にします。



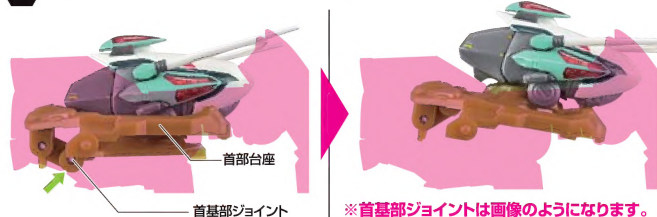
- 5** 胸部を矢印の方向に折り曲げ、コクピットブロックと分離させます。
※胸部は画像の支点を中心として回転させます。



- 6** ①コクピットレールを軸に胸部を引き上げます。
②主翼ブロックを画像の位置まで後方に折り曲げます。
※胸部と主翼ブロックは画像の支点を中心として回転させます。



- 7** 胸部裏面から首基部ジョイントを押し上げ、頭部を引き出します。



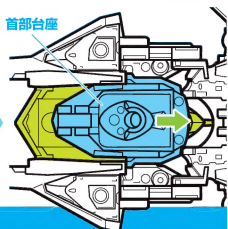
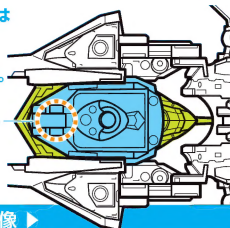
◀ 胸部側面画像 ▶

- 8** 首を伸ばします。



- ※首基部ジョイントは画像の部分を押し上げてスライドさせます。

首基部ジョイント



◀ 胸部底面画像 ▶

- 9** ①頭部を回転させます。
②アンテナを起こします。



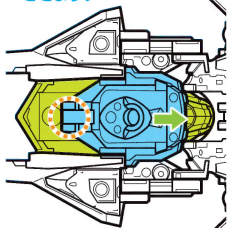
- 10** さらに胸部裏面から首基部ジョイントを押し上げて首部台座を上方にスライドさせます。

◀ 胸部側面画像 ▶



◀ 胸部底面画像 ▶

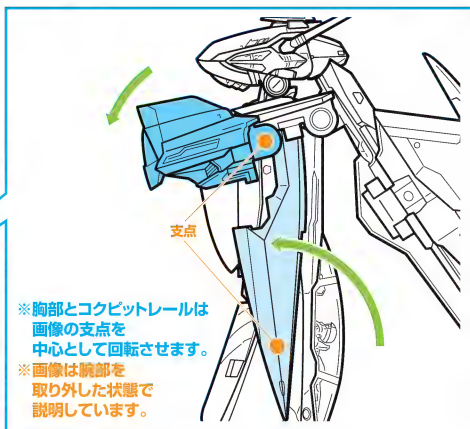
- ※首基部ジョイントは画像の部分を押し上げてスライドさせます。



11

コクピットブロックを胸部に収納します。

コクピットブロックを胸部に収納する時にコクピットブロック先端が胸部に当たらないよう注意してください。ボディが破損し、塗装がはかれるおそれがあります。



※画像のようになります。



※コクピットブロックが画像の位置に収納されます。



12

主翼ブロックを折りたたみます。

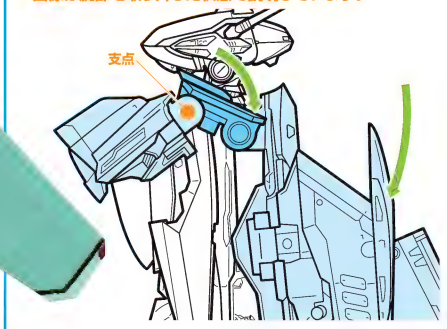


13

両肩のプレートを下げて、主翼ブロックをさらにたたみます。



※両肩部は画像の支点を中心として回転させます。
主翼ブロックとコクピットブロックが平行になります。
※画像は腕部を取り外した状態で説明しています。

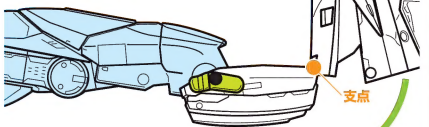


- 14** 両脚部を画像の位置まで股間中央ブロックごと回転させます。



両脚部を股間中央ブロックごと回転させます。

※画像は左脚を取り外した状態で説明しています。

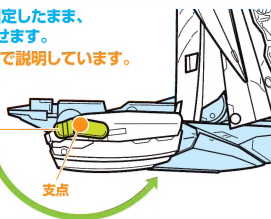


- 15** 脚部固定ジョイントを固定したまま、両脚部を後方へ回転させます。

※画像は左脚を取り外した状態で説明しています。

脚部固定ジョイント

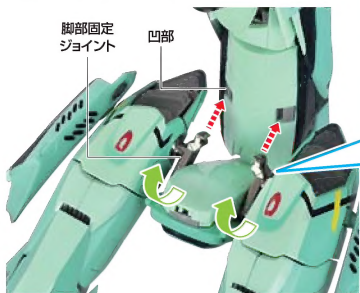
※脚部は片脚を押さえ、交互に行うことで回転しやすくなります。



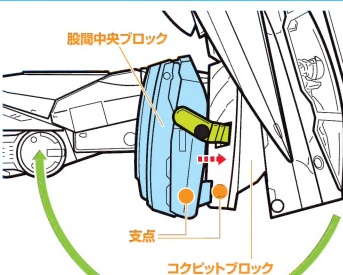
- 16** 脚部固定ジョイントを引き出し、コクピットブロックへ取り付けます。

脚部固定
ジョイント

凹部



股間中央ブロック



股間中央ブロックを回転させて、脚部固定ジョイントをコクピットブロックへ取り付けます。

※画像の支点を中心として回転させます。

※脚部固定ジョイントは画像の位置で固定されます。

※画像は左脚を取り外した状態で説明しています。

- 17**

両脚部を下ろし、画像のようになります。



- 18**

コクピットブロック底面のジョイントを外します。
(腰が浮いて腰関節の可動域が広がります。)



完成!!

「ディスプレイ」はP.15を参照

注意

変形時にダイキャストの部分が他の部分に当たったり擦れたりすると、ボディの塗装がはかれるおそれがありますのでご注意ください。

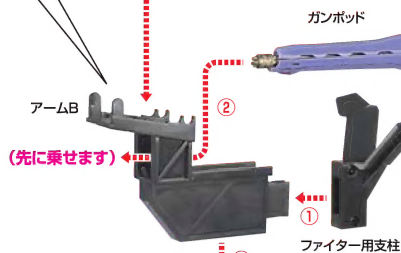
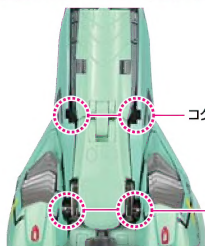


ディスプレイ

■ ファイター形態のディスプレイ

矢印の順番でファイター形態用のディスプレイスタンドを組み立てます。

※画像の各部に固定して取り付けます。



アームA

台座



※ガンボッドは画像のようになります。



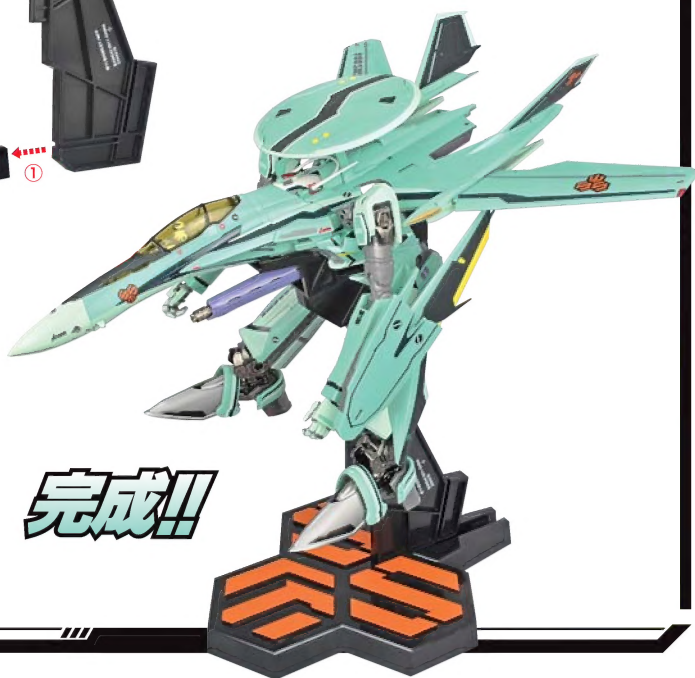
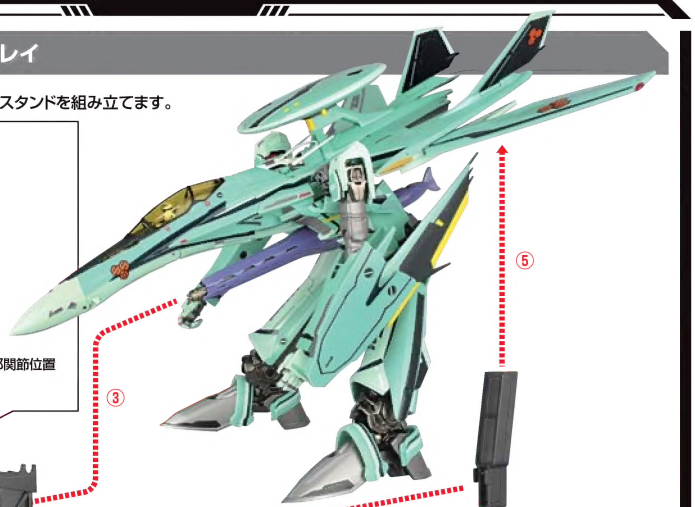
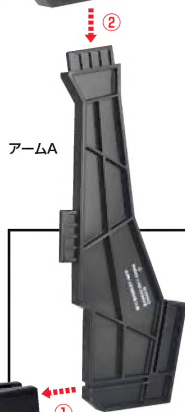
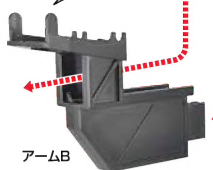
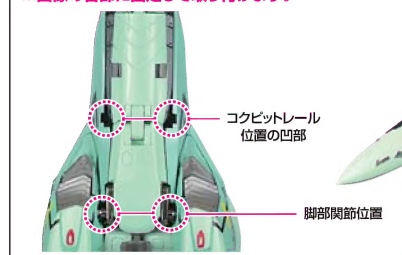
※レドームは展開し、回転します。



■ ガウォーク形態のディスプレイ

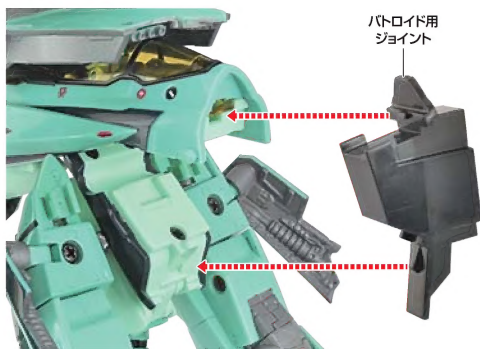
矢印の順番でガウォーク形態用のディスプレイスタンドを組み立てます。

※画像の各部に固定して取り付けます。

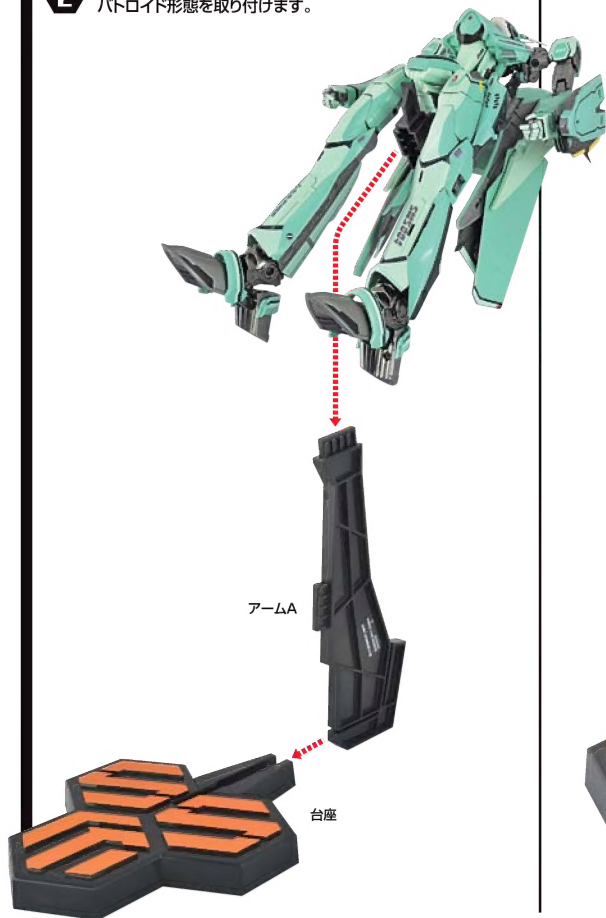


■ バトロイド形態のディスプレイ

- 1 バトロイド用ジョイントを取り付けます。



- 2 バトロイド形態用のディスプレイスタンドを組み立て、バトロイド形態を取り付けます。



完成!!